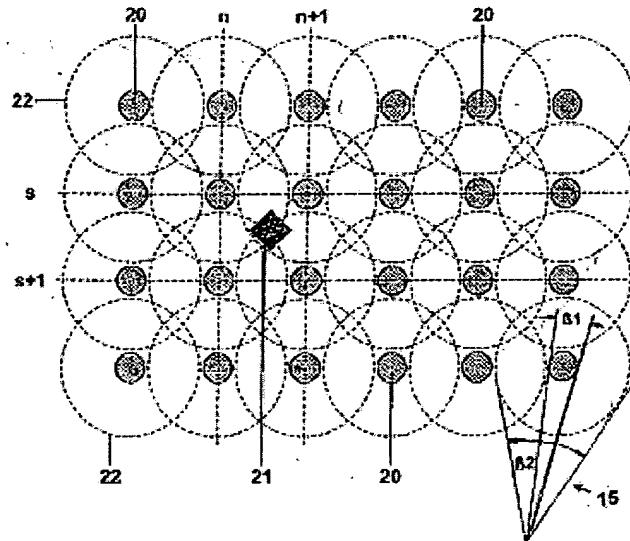


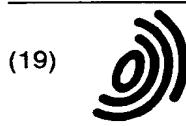
Method for the recording of an object space**Patent number:** EP1321777**Publication date:** 2003-06-25**Inventor:** REICHERT RAINER (AT); RIEGL JOHANNES (AT); ULLRICH ANDREAS (AT); STUDNICKA NIKOLAUS (AT)**Applicant:** RIEGL LASER MEASUREMENT SYSTEM (AT)**Classification:**- **international:** G01S17/89; G01C15/00- **european:** G01S7/481B2; G01C15/00A; G01S17/89**Application number:** EP20020025267 20021113**Priority number(s):** AT20010001986 20011219**Also published as:** US2003123045 (A1)
 EP1321777 (A3)**Cited documents:** WO0177709
 US5638164
 US6330523
 WO9946614**Abstract of EP1321777**

According to the method, the object space is scanned with beams of normal beam divergence (20) and using beams of wider beam divergence (22), whose divergence is sufficiently wide that reference reflectors (21) detected by one beam can be detected by other beams the coordinates of the reference reflectors are then used with the normal divergence beams. An Independent claim is included for a corresponding device for implementing the above method with an optical system that allows variation of the beam divergence by a factor of between 5 and 20.

FIG. 2

Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

THIS PAGE BLANK (USPTO)



(19)

Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 1 321 777 A2

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
25.06.2003 Patentblatt 2003/26

(51) Int Cl. 7: G01S 17/89, G01C 15/00

(21) Anmeldenummer: 02025267.2

(22) Anmeldetag: 13.11.2002

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR
IE IT LI LU MC NL PT SE SK TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

- Reichert, Rainer
3580 Horn (AT)
- Studnicka, Nikolaus
1190 Wien (AT)
- Ullrich, Andreas
3003 Gablitz (AT)

(30) Priorität: 19.12.2001 AT 19862001

(74) Vertreter: Révy von Belvárd, Peter et al
Büchel, von Révy & Partner
Patentanwälte,
Im Zedernpark
Bronschhoferstrasse 31
9500 Wil (CH)

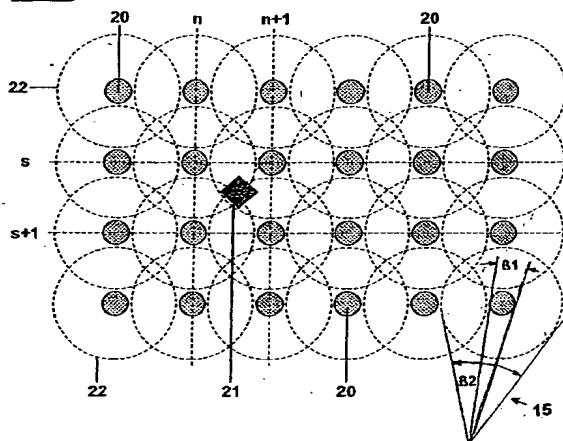
(72) Erfinder:

- Riegl, Johannes
3754 (AT)

(54) Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes

(57) Ein Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes arbeitet mit einem opto-elektronischen Entfernungsmesser nach einem Signal-Laufzeitverfahren. Sie weist dazu eine Sendeeinrichtung (9) zum Aussenden von Laser-Strahlung und eine oder mehrere Empfangseinrichtungen (14) für Laserstrahlung auf, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird. Ferner ist eine Scan-Einrichtung (8,11,12 und 1b,18,19) zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- (9) und Empfangseinrichtung (14) in zwei orthogonale Richtungen vorgesehen. Der Ablenkwinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen ist dabei größer als der Divergenzwinkel des Sendestrahles. Außerdem ist eine Auswerteeinrichtung (3) vorhanden, die aus der Laufzeit der Lasersignale Entfernungswerte ermittelt. Jedem Entfernungswert wird ein Raumwinkel zugeordnet ist. Im Objektraum sind Retro-Reflektoren (6) angeordnet, wobei zusätzlich zu den Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz solche mit so weit vergrößerter Strahldivergenz durchgeführt werden, daß dieser zumindest dem für die Aufnahme gewählten Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Messungen entspricht, wobei aus dieser Aufnahme die Koordinaten der Retro-Reflektoren (6) ermittelt und anschließend diese Koordinaten für die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz verwendet werden.

FIG. 2



Beschreibung

[0001] Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes mit einem opto-elektronischen Entfernungsmesser nach einem Signal-Laufzeitverfahren mit einer Sendeeinrichtung zum Aus-senden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme vorge-schaltet sind. Im besonderen weist der Entfernungsmesser eine Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei, orthogonale Richtungen auf, wobei der Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung. Der Entfernungsmesser um-faßt ferner eine Auswerteeinrichtung, die aus der Lauf-zeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen Signals Entfernungswerte ermittelt, wobei jedem Entfernungswert ein Raumwinkel zugeordnet ist. Bei der Auf-nahme eines Objektraumes sind in diesem Referenz-Marken, z.B. Retro-Reflektoren, angeordnet, die entweider definierte geographische Koordinaten aufweisen und damit geeignet sind, die Aufnahmen in ein solches Koordinatensystem einzufügen oder bei mehreren Auf-nahmen aus unterschiedlichen Richtungen geeignet sind, das Zusammenfügen dieser Aufnahmen, z.B. zur Erzeugung eines 3-D-Modelles zu unterstützen.

[0002] Wenn im Rahmen dieser Erfindung von einem Signal-Laufzeitverfahren die Rede ist, so soll dieser Ausdruck im weitesten Sinne verstanden werden. Denn die Laufzeit eines Signales läßt sich entweder durch Ab-zählen der verstreichenen Zeit von der Aussendung des optischen Signals bis zum Erhalt des reflektierten Strahles messen oder durch Vergleich der Phasenlage zwischen Sendestrahl und Empfangsstrahl. Beide Mög-lichkeiten sollen von der Erfindung erfaßt werden.

[0003] Da die als Referenzmarken dienenden Retro-Reflektoren typisch eine Größe von etwa 25 mm x 25 mm bis 100 mm x 100 mm aufweisen und moderne Ent-fernungsmesser bei einer Strahldivergenz kleiner 1 mrad, beispielsweise 0,3 mrad, Reichweiten von deutlich über 1000 m aufweisen, kann nicht mit Sicherheit davon ausgegangen werden, daß der Entfernungsmes-ser auch alle Referenzmarken erfaßt. Insbesondere bei einem weitgehend automatisch ablaufenden Meßpro-gramm kann dies zu Problemen führen und eine Wie-derholung der Messung erforderlich machen. Da die Auswertung, insbesondere die Verknüpfung mehrerer Aufnahmen bzw. der zugehörigen Data-Files zu einem 3-D-Modell in der Regel off-line und nicht mehr im Feld erfolgt, kann dies einen beträchtlichen zusätzlichen Auf-wand bedingen.

[0004] Es ist ein Ziel der Erfindung, bei Meß-Syste-

men der eingangs beschriebenen Art, zu gewährleisten, daß die Referenzmarken mit Sicherheit erfaßt werden. Grundsätzlich könnte man das Verhältnis von Strahldi-vergenz und Abtastrate so wählen, daß sich die Meß-Flecke zweier aufeinanderfolgender Messungen so weit überlappen, daß auch eine sehr weit entfernt positionierte Referenzmarke mit Sicherheit erfaßt wird. Dies würde jedoch eine sehr hohe Anzahl von Meßwer-ten und damit sehr lange Meßzeiten für den gesamten Objektraum bedeuten. So lange Meßzeiten sind aber vielfach nicht akzeptabel. Zum einen wenn es sich nicht um rein statische Objekte handelt, zum anderen wenn für die Dauer der Aufnahme andere Abläufe unterbro-chen werden müssen, wie dies z.B. bei der Dokumen-tation von Verkehrsunfällen oder bei einem Einsatz im industriellen Bereich der Fall sein kann. Konkret sollen also die oben angeführten Ziele auch bei Einhaltung kurzer Meßzeiten erreicht werden.

[0005] Erfundungsgemäß wird dies dadurch erzielt, daß vor den oder im Anschluß an die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz solche mit vergrößerter Strahldivergenz durchgeführt werden, wobei gegebenenfalls in den Strahlengang des Senders und eventuell auch des Empfängers optische Elemente, vorzugswei-se Linsensysteme, eingebracht werden, die den Strahldivergenzwinkel, beispielsweise um den Faktor 10 bis 20, vergrößern, so daß dieser mindestens dem für die Aufnahme gewählten Ablenkinkel zwischen zwei auf-einanderfolgenden Messungen entspricht, wobei aus dieser Aufnahme mit vergrößerter Strahldivergenz die Koordinaten der Referenzmarken ermittelt werden und anschließend die Koordinaten für die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz verwendet werden.

[0006] Gemäß einem weiteren Merkmal der Erfin-dung werden zur Einstellung der Strahldivergenz des Senders und gegebenenfalls auch des Empfängers die diesen vorgeschalteten optischen Systeme in ihrer Brennweite und/oder Fokussierung verändert.

[0007] Vorteilhaft werden nach der Aufnahme mit vergrößerter Strahldivergenz in denjenigen Bereichen, in welchen Referenz-Marken ermittelt worden sind, Detail-Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz durchgeführt, wobei gegebenenfalls das dem Sender vorgeschaltete optische System unter Nutzung des aus der Messung mit vergrößerter Strahldivergenz bekannten Entfernungswertes der Referenzmarke auf diese fokussiert wird. Die Abtastung erfolgt hierbei mit einer so weit erhöhten Auflösung, daß der Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen in etwa gleich oder kleiner ist als der Strahldivergenzwinkel und aus diesen Detailaufnahmen die Koordinaten der Refe-renzmarken mit hoher Genauigkeit, gegebenenfalls durch gewichtete Mittelung, ermittelbar sind.

[0008] Werden als Referenzmarken Retro-Reflektoren eingesetzt, so kann die Amplitude der Echosignale so hohe Werte erreichen, daß der Empfangskanal über-steuert wird. Dies kann zu einer Verfälschung des Ent-fernungsmeßwertes führen. Um dies zu vermeiden,

wird gemäß einem weiteren Merkmal der Erfindung zur Begrenzung der Dynamik der Empfangssignale bei den Aufnahmen zur Ermittlung der Position der Referenzmarken die Sendeleistung, vorzugsweise durch Einführen eines optischen Dämpfungsgliedes, beispielsweise eines Graufilters, in den Strahlengang des Senders, reduziert.

[0009] Zusätzlich bzw. alternativ zu der oben angegebenen Lösung kann zur Begrenzung der Dynamik der Empfangssignale bei den Aufnahmen zur Ermittlung der Position der Referenzmarken die Leistung der Empfangssignale, vorzugsweise durch Einführen eines optischen Dämpfungsgliedes, beispielsweise eines Graufilters, in den Strahlengang des Empfängers, reduziert werden.

[0010] Erfindungsgemäß sind die optischen Dämpfungsmittel in ihrer Wirkung kontinuierlich variabel und bestehen beispielsweise aus kontinuierlich verstellbaren Aperturblenden und/ oder Graukeilen etc., die nach einer ersten Messung so verstellt werden, daß der Empfangskanal im optimalen Dynamikbereich betrieben wird.

[0011] Alternativ zu der oben beschriebenen Lösung sind die optischen Dämpfungsmittel in ihrer Wirkung stufenweise variabel und bestehen beispielsweise aus Lochblenden und/oder Stufen-Graufiltern etc., die nach einer ersten Messung so verstellt werden, daß der Empfangskanal im optimalen Dynamikbereich betrieben wird.

[0012] Werden als Referenzmarken Retro-Reflektoren eingesetzt, so kann gemäß einer vorteilhaften Weiterbildung der Erfindung ein zweiter oder auch noch weitere Empfangskanäle mit reduzierter Empfindlichkeit vorgesehen werden, die bei der Messung der retro-reflektierenden Referenzmarken zur Entfernungsmessung herangezogen werden. Sämtliche Empfangssignale aller dieser Empfangskanäle werden hierbei gleichzeitig in einer mehrkanaligen Zeitmeßeinrichtung ausgewertet. Damit wird in einer einzigen Scan-Aufnahme der gesamte Dynamikbereich mit höchstmöglicher Genauigkeit erfaßt.

[0013] Weitere Merkmale der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung eines Ausführungsbeispiels und unter Bezugnahme auf die Zeichnung.

- Fig. 1 zeigt eine Anordnung zum Vermessen eines Objektes, und in den
- Fig. 2 und 3 sind schematisch die Abtaststrahlen in verschiedenen Betriebsarten gezeigt;
- Fig. 4 zeigt schematisch und schaubildlich den Messkopf der Einrichtung zur Durchführung des Verfahrens; und
- Fig. 5 veranschaulicht schließlich ein Blockschaltbild der Einrichtung.

[0014] Die Fig. 1 zeigt die Anordnung zur Aufnahme eines schematisch angedeuteten Objektes 4 mit dem Ziel, ein 3-D-Modell desselben zu erstellen. Ein Laserscanner 1 wird zunächst mit seinem Stativ 2 in einer ersten Position A aufgestellt und auf das Objekt 4 ausgerichtet. Um das Objekt 4 werden eine Reihe von Retro-Reflektoren 6 positioniert, die jeweils auf Stativen 5 angeordnet sind. Obwohl Retro-Reflektoren bevorzugt sind, können auch andere Referenzmarken benutzt werden, beispielsweise farbige und/oder mit Markierungen versehene Tafeln oder Lichtquellen. Statt der (bevorzugten) Verwendung ließen sich auch andere bündelungsfähige Lichtquellen einsetzen.

[0015] Der Laserscanner 1 umfaßt einen Meßkopfunterteil 1a, der am Stativ 2 befestigt ist. Im Meßkopfunterteil ist, wie weiter unten im Detail erläutert werden wird, ein Antrieb (Motor 18 in Fig. 4) für den Meßkopfboberteil 1b vorgesehen, der diesen um eine vertikale Achse (23 in Fig. 4) entsprechend den Pfeilen φ hin- und her schwenkt. Der Meßkopfboberteil 1b enthält das Laser-Entfernungsmeß-System zumindest mit einem Teil der Auswerteeinrichtung und ein rotierendes Spiegelprisma, welches den Meß-Strahl 15 mit einer bestimmten, und wie später noch erläutert wird verstellbaren, Strahlendivergenz eines Winkels β um eine horizontale Achse entsprechend dem Pfeil α verschwenkt.

[0016] Durch den Laserscanner wird somit der gesamte Objektraum mit dem Objekt 4 und den als Referenzmarken dienenden Retro-Reflektoren 6 aufgenommen und ein entsprechender Datafile in dem Speicher eines Computers abgelegt (vgl. Beschreibung zu Fig. 5). Nach der ersten Aufnahme vom Standort A aus wird der Laserscanner 1 auf den Standort B transferiert, die Retro-Reflektoren 6 verbleiben aber in der gleichen Position. Der Laserscanner 1 wird wieder auf das Objekt 4 ausgerichtet und eine weitere Aufnahme durchgeführt. Um eine möglichst exakte Dokumentation sämtlicher Ansichten des Objektes zu erhalten, kann der Laserscanner noch in weitere Aufnahmepositionen gebracht werden (z.B. Position C). Im Rahmen der Erfindung wäre es aber auch denkbar, aus den Positionen A und allenfalls C gleichzeitig Aufnahmen des Objektes 4 bzw. des Objektraumes vorzunehmen, doch erhöht sich dadurch selbstverständlich der apparative Aufwand.

[0017] Die aus den verschiedenen Standorten gewonnenen Datafiles werden anschließend zu einem 3-D-Modell verknüpft, wobei Referenzmarken zur Dekkung gebracht werden. Die Referenzmarken können Kennungen aufweisen, so daß der Rechner in der Lage ist, diese automatisch zu identifizieren und bei der Auswertung zur Deckung zu bringen, andernfalls kann eine Unterstützung durch den Bedienenden erforderlich sein. Sind die Koordinaten der Referenzmarken in einem beliebigen Koordinatensystem definiert, so kann das Objekt in diesem Koordinatensystem positioniert werden. Das 3-D-Modell des Objektes kann in beliebigen Ansichten dargestellt und mit geeigneten CAD-Pro-

grammen weiter bearbeitet werden.

[0018] In den Figuren 2 und 3 ist ein kleiner Ausschnitt des Abtastrasters des Laserscanners dargestellt, wobei die Verteilung der Meßwerte nicht streng regelmäßig sein muß. Das Objektfeld wird durch den Laserscanner mit einem Meß-Strahl abgetastet, der einen Divergenzwinkel β von etwa 0,3 mrad aufweist. In den Fig. 2 und 3 sind die entsprechenden Meßflecke mit 20 bezeichnet, die einem ersten Divergenzwinkel β_1 entsprechen. In dem dargestellten Beispiel verschwenkt die Scan-Einrichtung den Meß-Strahl zwischen zwei Messungen um etwa 1 mrad. Die Wahl dieser Scan-Rate stellt einen Kompromiß zwischen Auflösung und Meß-Zeit dar. An sich wäre es erwünscht, die Scan-Rate so klein zu wählen, daß sich die Meß-Flecke stets ausreichend überlappen. Auf der anderen Seite führen diese geringen Scan-Raten zu außerordentlich langen Meß-Zeiten, die speziell dann, wenn es sich um große Scancäste oder um nicht um rein statische Objekte handelt, nicht akzeptabel sind.

[0019] Ein Verhältnis von Scan-Rate und Strahl-Divergenz β , wie sie der Fig. 2 zugrunde liegt, stellt hinsichtlich der Auflösung normaler Objekte im allgemeinen kein Problem dar, bei den Referenzmarken kann es allerdings zu Schwierigkeiten kommen. Die in der Regel als Referenzmarken eingesetzten Retro-Reflektoren 6 weisen typische Abmessungen von ca. 50 mm x 50 mm bis 100 mm x 100 mm auf. Bei Reichweiten moderner Laserscanner, die bei 1 km und deutlich darüber liegen, erscheinen diese Objekte unter einem so kleinen Winkel, daß die Wahrscheinlichkeit, daß die Meß-Strahlen die Reflektoren nicht erfassen, sehr groß ist. In Fig. 2 ist ein solcher Fall dargestellt: der Reflektor 21 liegt in dem Feld $(n, n+1; s, s+1)$, d.h. in Richtung der vertikalen Koordinaten α und der horizontalen Koordinaten ϕ , zwischen den Meß-Flecken und wird daher vom Gerät nicht erkannt.

[0020] Um dies zu vermeiden, wird der Laser-Scanner erfindungsgemäß auf einen zweiten Meß-Modus umgeschaltet, in welchem die Divergenz des Meß-Strahles zu einem Winkel β_2 annähernd um den Faktor 5 vergrößert ist, die entsprechenden Meß-Flecke sind in der Zeichnung mit 22 bezeichnet. Diese Strahl-Aufweitung kann durch Einschaltung einer Optik in den Strahlengang des Laser-Senders erfolgen und wird weiter unten an Hand der Fig. 4 näher erläutert. Es kann aber auch (gegebenenfalls zusätzlich dazu) durch ein optisches System an Stelle einer einschieb- oder einschwenkbaren Linse vorhanden sein, dessen Strahlendivergenz durch Verstellen eines Gliedes entlang der optischen Achse zur Veränderung der Brennweite und/oder des Fokus verschoben wird.

[0021] Durch die Strahl-Aufweitung wird auch die auf die Flächeneinheit auftreffende Energie stark vermindert, so daß bei vielen Objekten die rückgestrahlte Energie nicht mehr für eine Auswertung ausreicht. Die Retro-Reflektoren weisen jedoch einen so hohen Reflexionsgrad auf, daß auch bei einer Aufstellung der Refe-

renzmarken in großer Distanz das reflektierte Signal eine, für eine sichere Messung völlig ausreichende Amplitude aufweist. Im Gegenteil: vielfach sind, wie später erläutert werden wird, zusätzliche Maßnahmen erforderlich, um eine Übersteuerung der Empfangseinrichtung durch die großen Amplituden der von den Retro-Reflektoren rückgestrahlten Signale zu vermeiden. Da sich in diesem Meß-Modus mit großer Strahl-Divergenz die einzelnen Meß-Flecke überlappen, werden die Referenzmarken mit Sicherheit erkannt. Dieser Modus wird ausschließlich dazu benutzt, die im Objektfeld positionierten Referenzmarken zu identifizieren, alle anderen Objekte, die wesentlich leistungsschwächer Signale liefern, werden hingegen unterdrückt. Allerdings ist die Genauigkeit, mit der die Positionen der Referenzmarken ermittelt werden, nicht besonders hoch.

[0022] Da aber die Genauigkeit mit der ein 3-D-Modell in ein übergeordnetes Koordinatensystem eingebettet werden kann, primär von der exakten Definition der Positionen der Referenzmarken bestimmt wird, werden nach einem weiteren Merkmal der Erfindung in einem dritten Meß-Modus jene Teilbereiche des Objektfeldes mit geringer Abtastrate und damit hoher räumlicher Auflösung gescannt, in welchen im zweiten Modus eine Referenzmarke ermittelt worden ist. Die Fig. 3 veranschaulicht dies für die in dem Feld $(n, n+1; s, s+1)$ gemessene Referenzmarke 21. In dem dritten Modus wird wieder die ursprüngliche Strahldivergenz, in diesem Beispiel von 0,3 mrad gewählt, allerdings wird mit der geringen Scannrate nur in dem Bereich zwischen n und $n+1$ gemessen, während die Bereiche zwischen den Referenzmarken mit hoher Geschwindigkeit überstrichen werden. Die Scan-Rate bzw. die Winkelschrittweite wird so gewählt, daß sich die Meß-Flecke überlappen. In diesem Modus können die Positionen der Referenzpunkte mit hoher Genauigkeit ermittelt werden. Diese werden bei der Auswertung der Ergebnisse des Meß-Modus 1 verwendet.

[0023] Einzelheiten des erfindungsgemäßen Prinzips werden an Hand der Fig. 4 näher erläutert. Am Meßkopf unterteil 1a, der am Stativ 2 befestigt ist, ist der Meßkopfoberteil 1b um eine vertikale Achse 23 schwenkbar gelagert. Angetrieben wird der Meßkopfoberteil 1b hierbei durch einen Motor 18. Ein auf derselben Achse angeordneter Winkeldecoder 19 meldet die jeweilige Winkelstellung ϕ des Meßkopfes 1 (Fig. 1) an eine Auswerteeinrichtung 3 zurück. Der Meßkopfoberteil 1b umfaßt den Laser-Entfernungsmesser und ein Spiegelprisma 8, das um eine horizontale Achse 24 drehbar ist. An Stelle eines Spiegelprismas können natürlich auch andere Methoden zum Abtasten eines Objektfeldes eingesetzt werden, wie Kippspiegel oder eine elektronische Abtastung. Angetrieben wird das Spiegelprisma von einem Motor 11, auf dessen Welle ein Winkeldecoder 12 angeordnet ist. Gesteuert wird der Antrieb des Spiegelprismas 8 von der Auswerteeinrichtung 3, die auch die Signale des Winkeldecoders 12 verarbeitet. Wenn hier auch ein einziges Prisma 8 für Sende-

und Empfangsstrahl vorgesehen ist, so versteht es sich, daß alternativ für jeden Kanal ein gesondertes Abtastsystem vorgesehen sein könnte, wobei jedoch diese Systeme miteinander synchronisiert werden müßten, was einen zusätzlichen Aufwand bedeutet.

[0024] Die Auswerteeinrichtung umfaßt auch die Elektronik des Entfernungsmessers und steuert einen Laser 9 an. Dieser kann aus einer Laserdiode bestehen oder auch aus einem Festkörper- oder Gas-Laser, vorteilhaft aus einem dioden-gepumpten güte-geschalteten Festkörperlaser. Mit 10 ist eine Optik bezeichnet, die im allgemeinen so justiert ist, daß sie die Laser-Quelle ins Unendliche abbildet. Durch das rotierende Spiegelprisma 8 wird der Meß-Strahl 15 in Richtung des Pfeiles α abgelenkt. Parallel zum Sendekanal 9,10 ist ein Empfangskanal vorgesehen, der eine Optik 13 und eine Empfangsdiode 14 aufweist. Die optische Achse des Empfangskanales wird durch das Spiegelprisma 8 parallel zum Meß-Strahl 15 abgelenkt. Zwischen dem Laser 9 und der Optik 10 bzw. zwischen der Empfängerdiode 14 und der Optik 13 sind zwei in einer horizontalen Ebene verschiebbare Schlitten 25 und 26 angeordnet. Der erstere, 25, enthält zwei Linsensysteme 27, mit welchen cincrseits der Meß-Strahl aufgeweitet, andererseits das Meßfeld des Empfangskanales entsprechend vergrößert wird. Im zweiten Schlitten 26 sind Graufilter 28 vorgesehen, mit hen, mit welchen, einerseits die Sendeleistung reduziert, andererseits die Amplitude des Empfangssignales bedämpft werden kann. Die beiden Schlitten werden entweder manuell oder (bevorzugt) durch nicht dargestellte Antriebe in den Strahlengang von Sender und Empfänger eingefahren bzw. aus diesem zurückgezogen. Gesteuert werden die Antriebe der beiden Schlitten durch die Auswerteeinrichtung 3. An sich ist im Rahmen der Erfindung auch eine umgekehrte Anordnung möglich, indem zur Veränderung des Winkels β im ersten Verfahrensschritt die Strahlendivergenz durch eine negative Linse verringert und dann durch Entfernen der Linse vergrößert wird. Auch wurde bereits gesagt, daß das System 27 ständig im Strahlengang verbleiben kann, wenn mindestens eine entlang der optischen Achse verstellbare Linse zur Veränderung der Brennweite und/oder des Fokus vorgesehen wird. In jedem Falle aber benötigt man ein bewegliches optisches System.

[0025] Die Fig. 5 zeigt in Form eines Blockdiagramms schematisch den Aufbau des Steuergerätes 3 des Laser-Scanners gemäß der Erfindung, wobei in diesem Diagramm nur die den Ablenkeinheiten nachgeschalteten Systeme dargestellt sind. Der Laser-Transmitter 35 dieser Anlage arbeitet mit einem passiv-gütegeschalteten Festkörperlaser 9, der durch Dioden 30 gepumpt wird. Im Gegensatz zu bekannten Laserentfernungsmessern, die mit Laserdioden arbeiten, kann der Festkörper-Laser 9 nicht durch den Prozessor 34 synchronisiert werden, sondern ist freilaufend. Es ist daher notwendig, dem Empfänger 140 neben den Echo-Impulsen auch die Sendeimpulse zuzuführen. Dies kann vorteil-

haft mittels eines im Strahlengang des Festkörperlasers 9 eingebrachten Lichtleiters 53 erfolgen. Das aus dem Sende-Strahlengang abgezweigte Laser-Licht wird über den Lichtleiter 53 direkt dem Empfänger 14 zugeleitet. Alternative Lösungsansätze basieren auf eigenen separaten Empfängern zur Erzeugung eines elektrischen Pulses für die Laufzeitmessung.

[0026] Neben der Sendeoptik 10 ist eine Empfängeroptik 13 vorgesehen, deren optische Achse parallel zu der der Sendeoptik 10 ausgerichtet ist. Die Empfängeroptik 13 konzentriert die von einem im Strahlengang der Sendeoptik befindlichem Ziel im allgemeinen diffus reflektierte Strahlung auf die Empfangsdiode 14. Mit Vorteil wird als Empfangsdiode 14 eine Avalanche-Diode eingesetzt. Vorzugsweise sind Sendelaser und Empfangsdiode in ihrer spektralen Charakteristik aufeinander abgestimmt, wobei die Empfangsdiode ihre maximale spektrale Empfindlichkeit in demjenigen Bereich aufweist, in welchem der Sendelaser maximal emittiert. Da die Empfangsdiode 14 aber neben der von dem Sendelaser emittierten und vom Ziel reflektierten Strahlung viel Störstrahlung in Form von Tageslicht oder Licht von den verschiedensten Kunstlichtquellen empfängt, kann es vorteilhaft sein, der Empfangsdiode ein möglichst schmalbandiges, optisches Filter vorzusetzen, welches seine maximale Transmission in dem Spektralband aufweist, in welchem der Laser 9 emittiert.

[0027] In dem mehrziffrigen Empfangskanal, der von einem Clock-Generator 52 gesteuert wird und aus einer Verstärker- und Analogsignalprozessorstufe 36 und einem Analog-/Digitalwandler 37 besteht, werden der Sendeimpuls und der Echo-Impuls bzw. die Echo-Impulse digitalisiert und weiter verarbeitet. Unter Berücksichtigung der konstanten Laufzeit des Referenzsendeimpulses im Lichtleiter 53 wird aus der Zeitdifferenz zwischen dem Eintreffen des Sendeimpulses und des Echo-Impulses die Entfernung des jeweiligen Objektes ermittelt. Dies ist natürlich nur ein Beispiel, denn es wäre ebenso denkbar, eine digitale Prozessorstufe zu verwenden und daher einen A/D-Wandler dieser vorzuschalten. Ebenso wäre es denkbar, die gesamte Auswertung analog vorzunehmen.

[0028] Getaktet wird die gesamte Einrichtung durch einen Clock-Generator 52. Der Prozessor 34 und der Datenspeicher 38 sind durch einen Datenbus miteinander verbunden, der schematisch angedeutet und mit 39 bezeichnet ist. An diesen Datenbus 39 sind ferner ein Programmspeicher 40 für den Prozessor 34 angeschlossen, sowie ein Datenzwischenspeicher 41, in welchen nach einer ersten Auswertung durch den Prozessor 34 Rohdaten abgelegt werden, die am Ende des Meßzyklus ausgelesen werden. Aus diesen Rohdaten wird mit im Programmspeicher abgelegten Algorithmen ein Entfernungswert für jedes einzelne Rasterelement (Pixel) ermittelt.

[0029] Zusätzlich zum oben beschriebenen Empfangskanal 13, 14 kann im Rahmen der Erfindung (mindestens) ein weiterer, kolinearer Empfangskanal 13', 14'

vorringerter Empfindlichkeit vorgesehen werden. Dieser kann beispielsweise mittels eines lediglich symbolisch dargestellten Schalters S an Stelle des ersten Empfangskanals 13, 14 eingeschaltet werden. Dieser zweite Empfangskanal 13', 14' mag im oben beschriebenen zweiten Meßschritt zur Bestimmung der Entfernung bzw. der Koordinaten der Referenzmarken 6 eingesetzt werden. Zu diesem Zwecke kann der Schalter S über den Bus 39 und eine strichiert angedeutete Verbindung 51 betätigt werden.

[0030] Die Steuerung des Antriebes des Spiegelprismas 8 erfolgt durch die Einheit 45, die des Meßkopfantriebes durch die Einheit 46. Durch den Prozessor 34 werden die aus den drei verschiedenen Meß-Modi bestehenden Sequenzen gesteuert. Die dazu notwendige Strahlaufweitung und Signaldämpfung wird über die Einheit 44 ausgelöst, welche die Antriebe für die Schlitzen 25 und 26 mit den optischen Systemen bzw. Graufiltern steuert. Die insbesondere für den Modus 3 erforderliche Variation der Scan-Rate wird ebenfalls durch den Prozessor 34 ausgelöst, wobei die Einheit 46 entsprechend angesteuert wird.

[0031] Die Datafiles der verschiedenen Scan-Aufnahmen, die jeweils aus einer Mode 1- und Mode 3- Aufnahme bestehen sowie pro Rasterelement einem Datensatz bestehend aus den beiden Winkelkoordinaten α und φ , einen Entfernungswert und gegebenenfalls noch weiteren Daten wie der Signal-Amplitude, Signalbreite und -form etc., werden in einem Speicher 43 abgelegt.

[0032] Die weitere Verarbeitung mehrerer Scan-Aufnahmen zur Erzeugung eines 3-D-Modells des Zielraumes erfolgt in einem Rechner 42. Diese Verarbeitung erfolgt in der Regel off-line. Hierbei werden die bei den einzelnen Scan-Aufnahmen gewonnenen Data-Files ("Punkt-Wolken" oder "cluster") im Rechner 42 miteinander verschmolzen, wobei die Referenzmarken zur Deckung gebracht werden. Das Ergebnis ist ein 3-D-Modell, das als ein Data-File zur Verfügung steht und beispielsweise mit Konstruktions-, Geodäsie-, Architektur- oder ähnlichen Computerprogrammen weiter bearbeitet werden kann.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes mit einem opto-elektronischen Entfernungsmesser nach einem Signal-Laufzeitverfahren mit einer Sendeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und

5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar und gegebenenfalls grösser ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen Signals Entfernungswerte ermittelt und jedem Entfernungswert ein Raumwinkel zugeordnet ist, wobei im Objektraum Referenz-Marken, z.B. Retro-Reflektoren, angeordnet sind, die entweder definierte geographische Koordinaten aufweisen und damit geeignet sind, die Aufnahmen in ein solches Koordinatensystem einzufügen oder bei mehreren Aufnahmen aus unterschiedlichen Richtungen geeignet sind, das Zusammenfügen dieser Aufnahmen, z.B. zur Erzeugung eines 3-D-Modells zu unterstützen,

dadurch gekennzeichnet, daß

vor den oder im Anschluß an die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz (20) solche mit vergrößter Strahldivergenz (22) durchgeführt werden, wobei gegebenenfalls in den Strahlengang (15) des Senders (9) und eventuell auch des Empfängers (14) optische Elemente, vorzugsweise Linsensysteme (27) eingebracht werden, die den Strahldivergenzwinkel, beispielsweise um den Faktor 10 bis 20, vergrößern, so daß dieser mindestens dem für die Aufnahme gewählten Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Messungen entspricht, wobei aus dieser Aufnahme mit vergrößter Strahldivergenz die Koordinaten der Referenzmarken ermittelt werden und anschließend die Koordinaten für die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz verwendet werden.

2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, daß** zur Einstellung der Strahldivergenz des Senders (9) und gegebenenfalls auch des Empfängers (14) die diesen vorgeschalteten optischen Systeme (10 bzw. 13) in ihrer Brennweite und/oder Fokussierung verändert werden.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, daß** nach der Aufnahme mit vergrößter Strahldivergenz in den Bereichen, in welchen Referenz-Marken (6) ermittelt worden sind, Detail-Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz (20) durchgeführt werden, wobei gegebenenfalls das dem Sender (9) vorgesetzte optische System (10) unter Nutzung des aus der Messung mit vergrößter Strahldivergenz bekannten Entfernungswertes der Referenzmarke (6) auf diese fokussiert wird, wobei die Abtastung mit einer so weit erhöhten Auflösung erfolgt, daß der Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen in etwa gleich oder kleiner ist als der Strahldivergenzwinkel, so daß aus diesen Detail-

aufnahmen die Koordinaten der Referenzmarken (6) mit hoher Genauigkeit, gegebenenfalls durch gewichtete Mittelung, ermittelbar sind (Fig.3).

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, bei welchem Retro-Reflektoren als Referenzmarken eingesetzt werden, **dadurch gekennzeichnet**, daß zur Begrenzung der Dynamik der Empfangssignale bei den Aufnahmen zur Ermittlung der Position der Referenzmarken (6) die Sendeleistung oder die der Empfangssignale, vorzugsweise durch Einführen eines optischen Dämpfungsgliedes, beispielsweise eines Graufilters (28), in den Strahlengang des Senders (9) oder des Empfängers (14), reduziert wird.

5. Verfahren nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet**, daß die optischen Dämpfungsmittel in ihrer Wirkung kontinuierlich variabel sind, und beispielsweise aus kontinuierlich verstellbaren Aperturblenden und/oder Graukeilen etc. bestehen, oder daß sie in ihrer Wirkung stufenweise variabel sind und beispielsweise aus Lochblenden und/oder Stufen-Graufiltern etc. bestehen, und daß diese Dämpfungsmittel nach einer ersten Messung so verstellt werden, daß der Empfangskanal im optimalen Dynamikbereich betrieben wird.

10. Verfahren nach einem der vorhergehenden Patentansprüche, bei welchem Retro-Reflektoren als Referenzmarken eingesetzt werden, **dadurch gekennzeichnet**, daß ein zweiter oder weitere kolineare Empfangskanäle (13', 14') mit reduzierter Empfindlichkeit vorgesehen sind und bei der Messung der retro-reflektierenden Referenzmarken (6) einer der unempfindlichen Empfangskanäle zur Entfernungsmessung herangezogen wird.

15. Vorrichtung nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet**, daß zur Begrenzung der Dynamik der Empfangssignale eine Einrichtung zur Reduktion der Sendeleistung oder der Leistung der Empfangssignale, vorzugsweise durch Einführen eines optischen Dämpfungsgliedes, beispielsweise eines Graufilters (28), in den Strahlengang des Senders (9) oder des Empfängers (14) vorgesehen ist.

20. Vorrichtung nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet**, daß das optische Dämpfungsglied (28) in seiner Wirkung kontinuierlich variabel ist, und beispielsweise aus einer kontinuierlich verstellbaren Aperturblende und/oder einem Graukeil etc. besteht, oder daß es in seiner Wirkung stufenweise variabel ist und beispielsweise aus einer Lochblende und/oder Stufen-Graufiltern etc. besteht.

25. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 7 bis 9, **dadurch gekennzeichnet**, daß zusätzlich zum Empfangskanal (9, 14) noch mindestens ein zweiter kolinearer Empfangskanal (13', 14') mit reduzierter Empfindlichkeit vorgesehen ist, so daß die Vorrichtung mindestens zwei Empfangskanäle (9, 14; 13', 14') unterschiedlicher Empfindlichkeit enthält.

30. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

35. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

40. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

45. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

50. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

55. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach einem der vorhergehenden Ansprüche, mit einer Sendeeinrichtung zum Aussenden von optischen Signalen, insbesondere von Laser-Strahlung, und einer Empfangseinrichtung zum Empfangen von optischen Signalen, insbesondere von Laserstrahlung, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird, wobei sowohl der Sende- als auch der Empfangseinrichtung optische Systeme (10, 13, 27, 28) vorgeschaltet sind, ferner mit einer Scan-Einrichtung zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- und Empfangseinrichtung in, vorzugsweise zwei orthogonale, Richtungen, wobei der Ablenkwinkel (α, φ) zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen einstellbar, durch zugeordnete Winkeldecoder bestimmbar und gegebenenfalls größer ist als der Strahldivergenzwinkel der ausgesandten optischen Strahlung, ferner mit einer Auswerteeinrichtung, die aus der Laufzeit bzw. der Phasenlage des ausgesandten optischen

FIG. 1

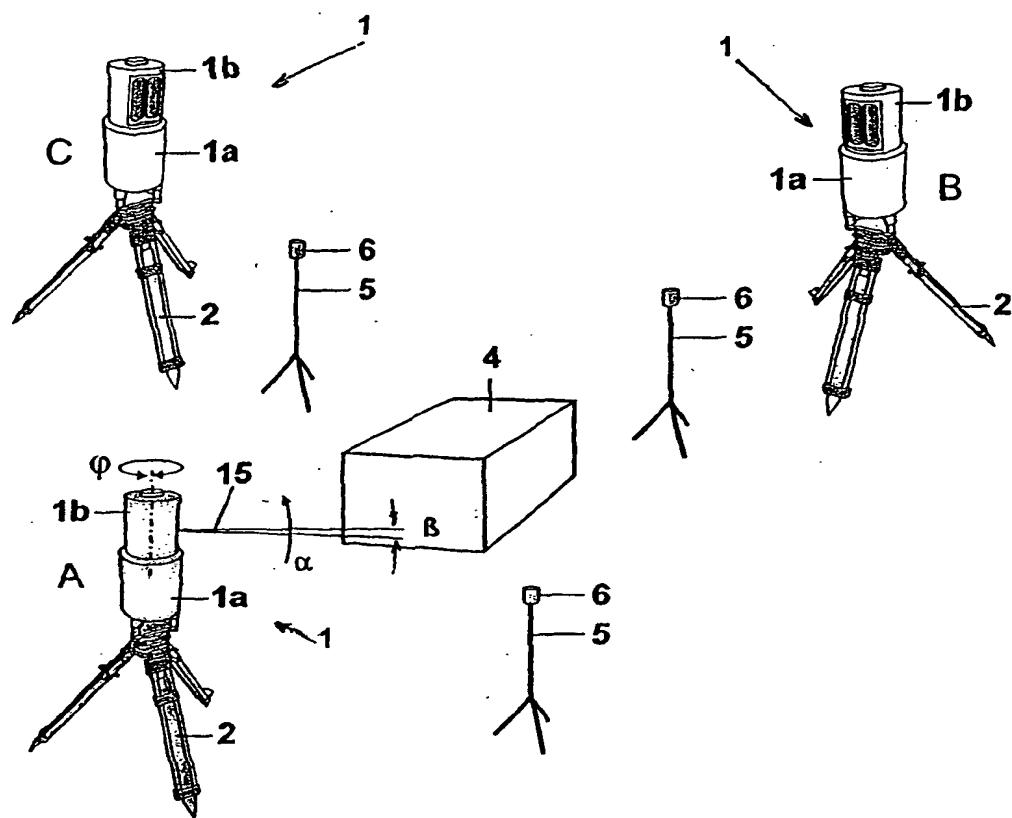


FIG. 2

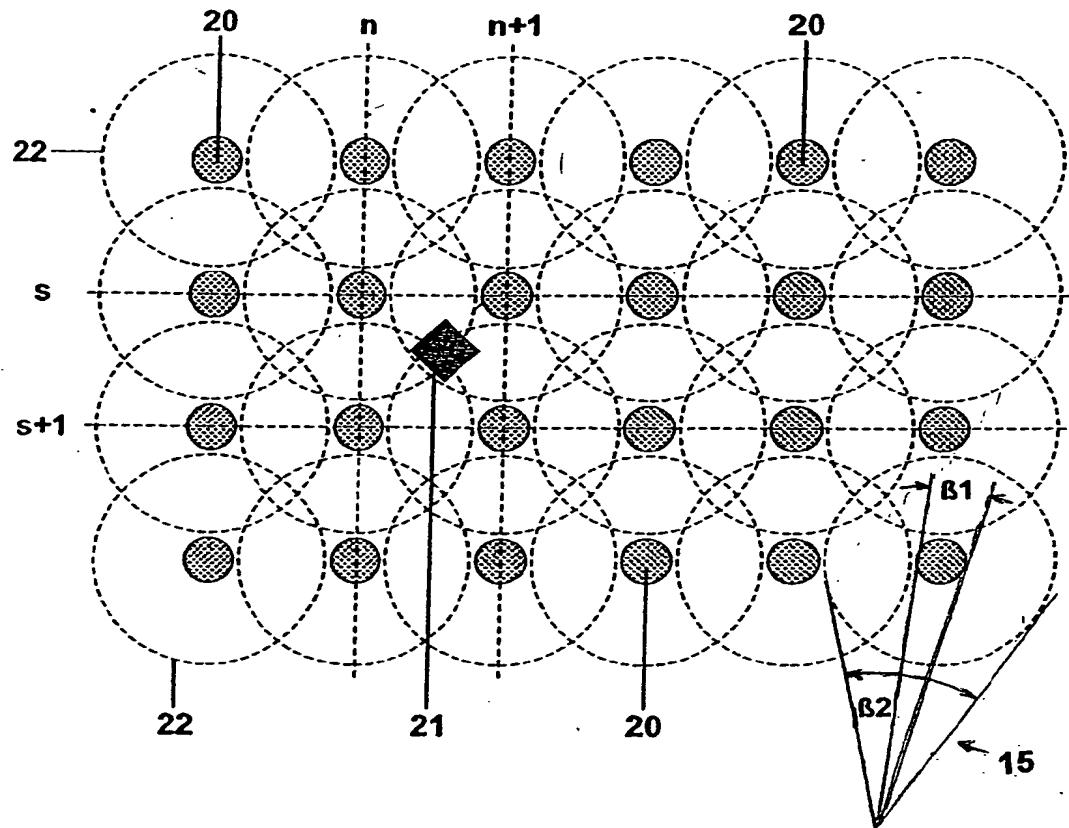


FIG. 3

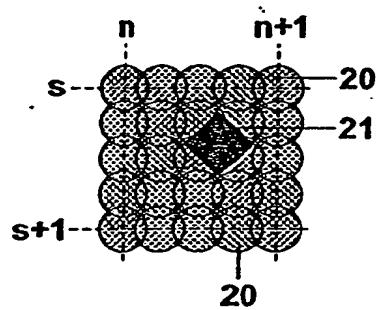
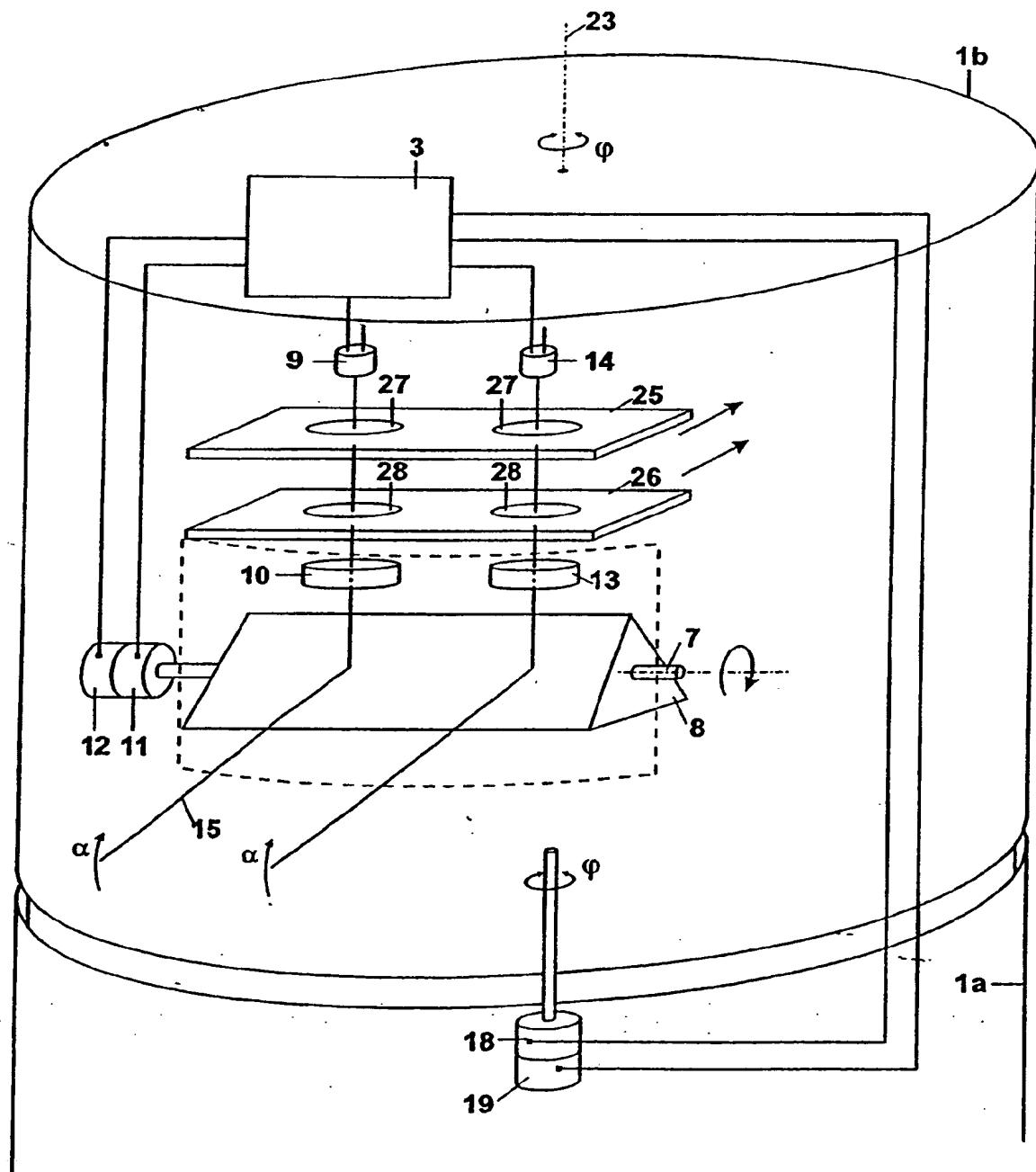
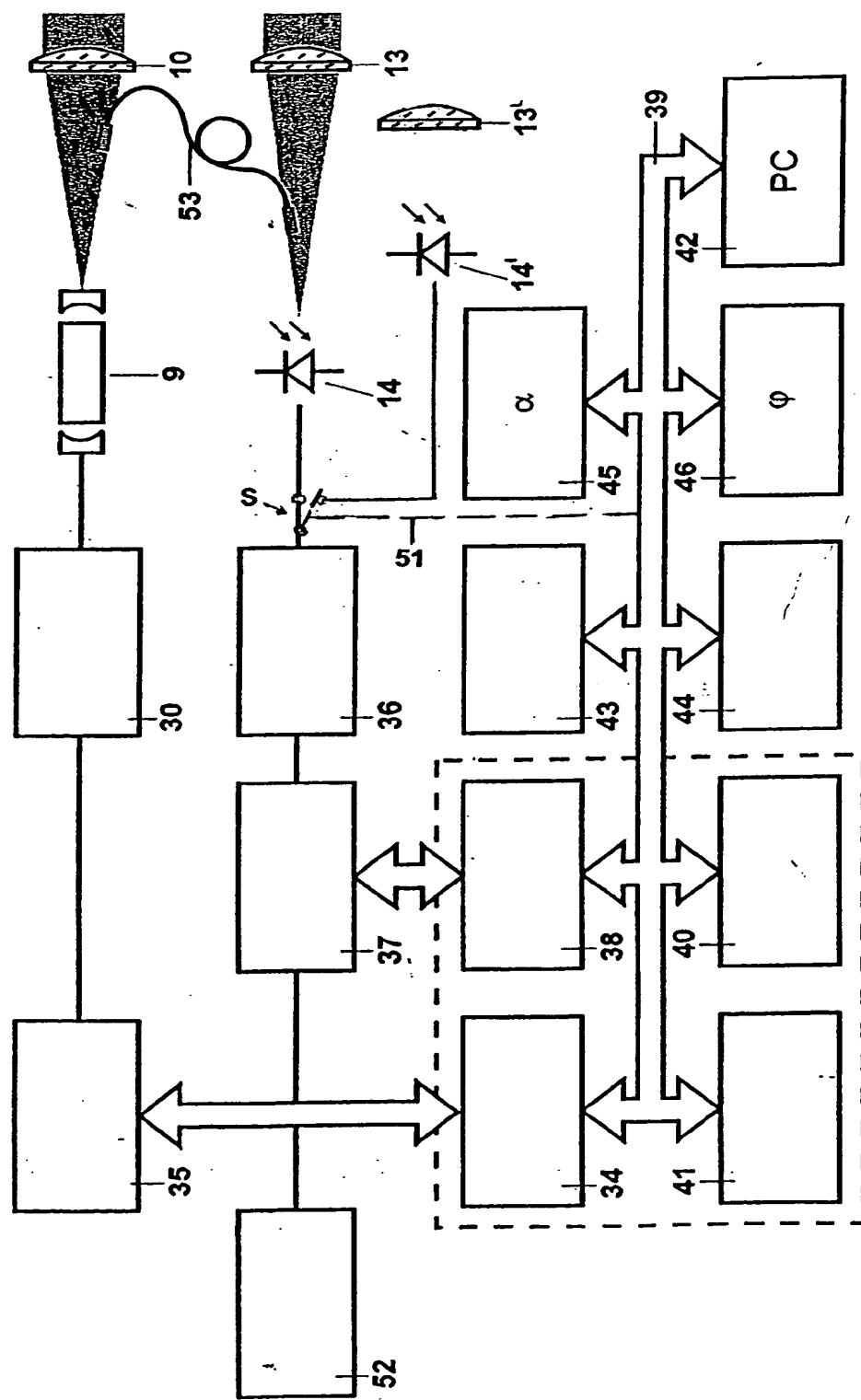


FIG. 4



THIS PAGE BLANK (18070)



(19)

Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 1 321 777 A3

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(88) Veröffentlichungstag A3:
03.11.2004 Patentblatt 2004/45

(51) Int.Cl.7: G01S 17/89, G01C 15/00

(43) Veröffentlichungstag A2:
25.06.2003 Patentblatt 2003/26

(21) Anmeldenummer: 02025267.2

(22) Anmeldetag: 13.11.2002

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR
IE IT LI LU MC NL PT SE SK TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

- Reichert, Rainer
3580 Horn (AT)
- Studnicka, Nikolaus
1190 Wien (AT)
- Ullrich, Andreas
3003 Gablitz (AT)

(30) Priorität: 19.12.2001 AT 19862001

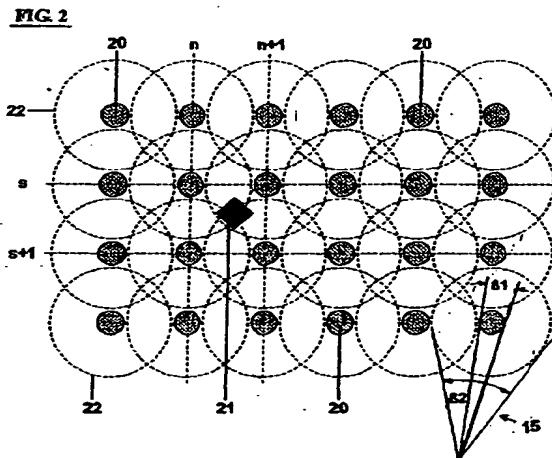
(74) Vertreter: Révy von Belvárd, Peter et al
Büchel, von Révy & Partner
Patentanwälte,
Im Zedernpark
Bronschorferstrasse 31
9500 Wil (CH)

(72) Erfinder:

- Riegl, Johannes
3754 (AT)

(54) Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes

(57) Ein Verfahren zur Aufnahme eines Objektraumes arbeitet mit einem opto-elektronischen Entfernungsmesser nach einem Signal-Laufzeitverfahren. Sie weist dazu eine Sendeeinrichtung (9) zum Aussenden von Laser-Strahlung und eine oder mehrere Empfangseinrichtungen (14) für Laserstrahlung auf, die von im Zielraum befindlichen Objekten reflektiert wird. Ferner ist eine Scan-Einrichtung (8,11,12 und 1b,18,19) zur Ablenkung der optischen Achsen von Sende- (9) und Empfangseinrichtung (14) in zwei orthogonale Richtungen vorgesehen. Der Ablenkwinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Entfernungsmessungen ist dabei größer als der Divergenzwinkel des Sendestrahles. Außerdem ist eine Auswerteeinrichtung (3) vorhanden, die aus der Laufzeit der Lasersignale Entfernungswerte ermittelt. Jedem Entfernungswert wird ein Raumwinkel zugeordnet ist. Im Objektraum sind Retro-Reflektoren (6) angeordnet, wobei zusätzlich zu den Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz solche mit so weit vergrößerter Strahldivergenz durchgeführt werden, daß dieser zu mindest dem für die Aufnahme gewählten Ablenkinkel zwischen zwei aufeinanderfolgenden Messungen entspricht, wobei aus dieser Aufnahme die Koordinaten der Retro-Reflektoren (6) ermittelt und anschließend diese Koordinaten für die Aufnahmen mit normaler Strahldivergenz verwendet werden.





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 02 02 5267

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betritt Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
A	WO 01/77709 A (ZIERLINGER WOLFGANG ; RIEGL JOHANNES (AT); ULLRICH ANDREAS (AT); RIEGL) 18. Oktober 2001 (2001-10-18) * Absätze [0001], [0002], [0004], [0011] * -----	1,7	G01S17/89 G01C15/00
A	US 5 638 164 A (LANDAU UZI) 10. Juni 1997 (1997-06-10) * Spalte 2, Zeile 27 - Spalte 3, Zeile 45 *	1,7	
A	US 6 330 523 B1 (DIMSDALE JERRY ET AL) 11. Dezember 2001 (2001-12-11) * Zusammenfassung * * Spalte 8, Zeile 6 - Spalte 9, Zeile 40 * * Spalte 23, Zeilen 1-9 * -----		
A	WO 99/46614 A (ULLRICH ANDREAS ; RIEGL LASER MEASUREMENT SYSTEM (AT); STUDNICKA NIKOL) 16. September 1999 (1999-09-16) * Seite 1, Zeilen 7-23 * * Seite 8, Zeile 33 - Seite 9, Zeile 4 * -----		RECHERCHIERTE SACHGEBiete (Int.Cl.7) G01S
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort		Abgeschlußdatum der Recherche	Prüfer
München		6. September 2004	Grübl, A
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE			
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur	T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldeatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument		

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 02 02 5267

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

06-09-2004

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
W0 0177709	A	18-10-2001	AT AT AU EP WO US	412030 B 5932000 A 4267301 A 1277067 A1 0177709 A1 2003047684 A1		26-08-2004 15-01-2004 23-10-2001 22-01-2003 18-10-2001 13-03-2003
US 5638164	A	10-06-1997	IL	110611 A		10-01-1997
US 6330523	B1	11-12-2001	US US EP JP US US US US US US US US US US US US US CA WO	5988862 A 2002059042 A1 0895577 A2 2000509150 T 2003001835 A1 2002158870 A1 2002149585 A1 2002145607 A1 6473079 B1 6246468 B1 6420698 B1 2004051711 A1 2252409 A1 9740342 A2		23-11-1999 16-05-2002 10-02-1999 18-07-2000 02-01-2003 31-10-2002 17-10-2002 10-10-2002 29-10-2002 12-06-2001 16-07-2002 18-03-2004 30-10-1997 30-10-1997
W0 9946614	A	16-09-1999	AT AT AT AT AU AU CA DE EP WO JP US AT	410593 B 408701 B 41198 A 240533 T 755210 B2 2540899 A 2320973 A1 59905558 D1 1062525 A1 9946614 A1 2002506977 T 6480270 B1 168198 A		25-06-2003 25-02-2002 15-10-2002 15-05-2003 05-12-2002 27-09-1999 16-09-1999 18-06-2003 27-12-2000 16-09-1999 05-03-2002 12-11-2002 15-06-2001

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82

THIS PAGE BLANK (USPTO)

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FAD ED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)